

Базовая настройка VLT Micro Drive FC051

Программа с обратной связью по давлению на аналоговом входе 60

Выбрана мощность привода 4 кВт, напряжение 380 В, частота вращения 1420 об/мин.

Можно записать в ПЧ любой мощности. При записи через порт последовательной связи принять предлагаемые программой изменения.

Реальные значения мощности, тока и частоты вращения внести в парам. 1-20, 1-24 и 1-25 соответственно.

Ввод данных осуществляется путем нажатия клавиши на панели LCP "Menu" и дальнейшим выбором группы параметров с помощью стрелок "вверх" или "вниз"

После выбора группы нажать "ОК" и выбрать необходимый параметр.

Для изменения нажать "ОК", стрелками "вверх" или "вниз" установить необходимое значение.

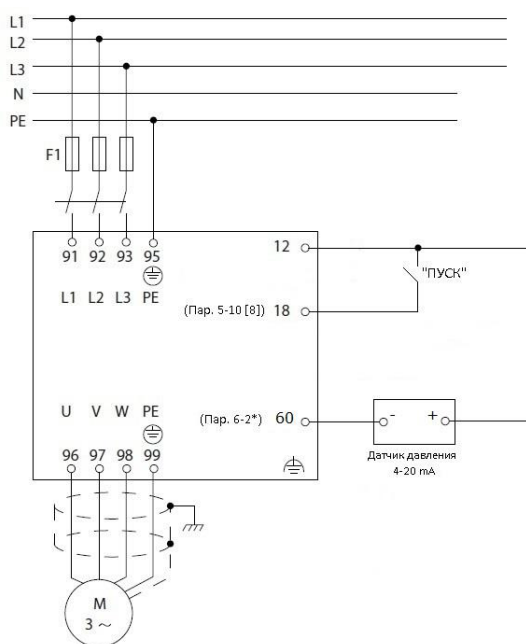
Подтвердить нажатием клавиши "ОК"

Выход из меню – клавиша "Back".

Описание настроек.

- Предполагается применение датчика давления 0-10 бар с выходом 4-20 мА.
- Датчик подключается к аналоговому входу 60
- Предустановленное задание 4 бар.
- Изменяется путем установки требуемого значения в параметре 3-10.0 – в процентах от максимального давления датчика
- Для запуска требуется замкнуть клеммы 12 и 18

Схема электрических подключений:



Перечень параметров для настройки:

Параметр №	Наименование параметра	Значение	Описание
Быстрое меню QM1			
1-20	Мощность двигателя, кВт	***	Значение с таблички двигателя
1-22	Напряжение двигателя, В	***	Значение с таблички двигателя
1-23	Частота двигателя, Гц	***	Значение с таблички двигателя
1-24	Ток двигателя, А	***	Значение с таблички двигателя
1-25	Частота вращения двигателя, об/мин	***	Значение с таблички двигателя
1-29	Автоматическая адаптация двигателя	2	Включить автоматическую адаптацию двигателя (ААД)
3-02	Минимальное задание, Гц	0	Минимальное задание частоты
3-03	Максимальное задание, Гц	50	Максимальное задание частоты
3-41	Время разгона, сек	30	Зависит от применения
3-42	Время торможения, сек	60	Зависит от применения
После настройки параметров быстрого меню QM1 проверить направление вращения двигателя.			
Быстрое меню QM2			
1-00	Режим конфигурирования	3	Замкнутый контур процесса
3-02	Минимальное задание, ед. изм.	0	Нижний предел датчика
3-03	Максимальное задание, ед. изм.	10	Верхний предел датчика
3-10	Предустановленное задание, %	40	Задается в % от диапазона датчика
4-12	Нижний предел частоты, Гц	15-25	Зависит от применения
4-14	Верхний предел частоты, Гц	50	Зависит от применения
6-22	Клемма 60, минимальный ток, А	4	Минимальный ток датчика
6-23	Клемма 60, максимальный ток, А	20	Максимальный ток датчика
6-24	Клемма 60, минимальное значение ОС	0	Нижний предел датчика
6-25	Клемма 60, максимальное значение ОС	10	Верхний предел датчика
6-26	Постоянная времени фильтра, с	0,01-10	Фильтрует пульсации сигнала от датчика обратной связи
7-20	Источник обратной связи для управления процессом	2	Аналоговый вход 60
7-30	Режим управления ПИ регулятора процесса	0	Нормальный. Сигнал ОС больше, чем результат уставки при снижении скорости.
7-31	Антираскрутка ПИ регулятора	1	Разрешена
7-32	Частота включения ПИ регулятора, Гц	15-25	Зависит от применения
7-33	Пропорциональный коэф. усиления ПИ регулятора	1	Зависит от применения (настроить по месту)
7-34	Постоянная времени интегрирования ПИ регулятора	10	Зависит от применения (настроить по месту)